

the oscillators

قبل التعرف على دوائر الـ OSCi المختلفة دعنا نقوم بتعريف ما هو الـ OSCi

An oscillator :-

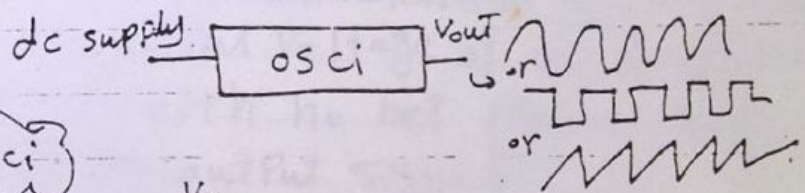
is a circuit that produces a repetitive wave form on its output only the dc supply voltage as an input ;

- يمكن تعريف الـ OSCi بأنه دائرة التي تستطيع أن تولد إشارة مكررة (تتكرر) بنفسها [تتكرر] الخرج بالتردد المستخدم. وهو dc فقط عند الـ input

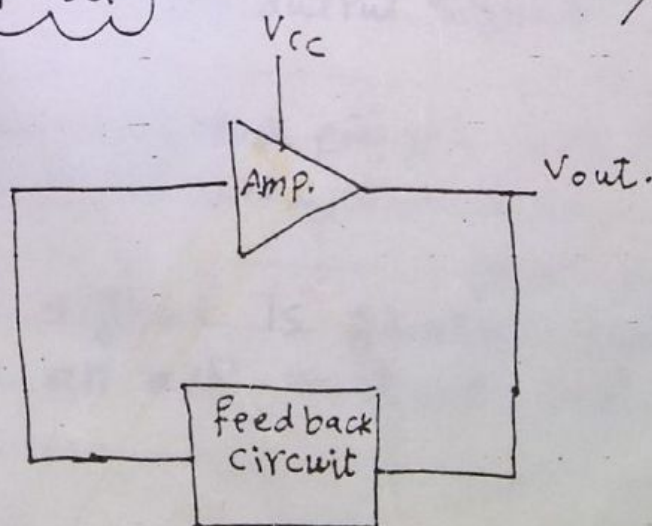
- أو يمكن تعريف دائرة الـ OSCi بشكل آخر :-

An oscillator :- it is a circuit which convert electrical energy in the form of dc to electrical energy in the form of AC.

أو يمكن تعريفها على أنها دائرة تستطيع أن تحول dc energy إلى AC energy



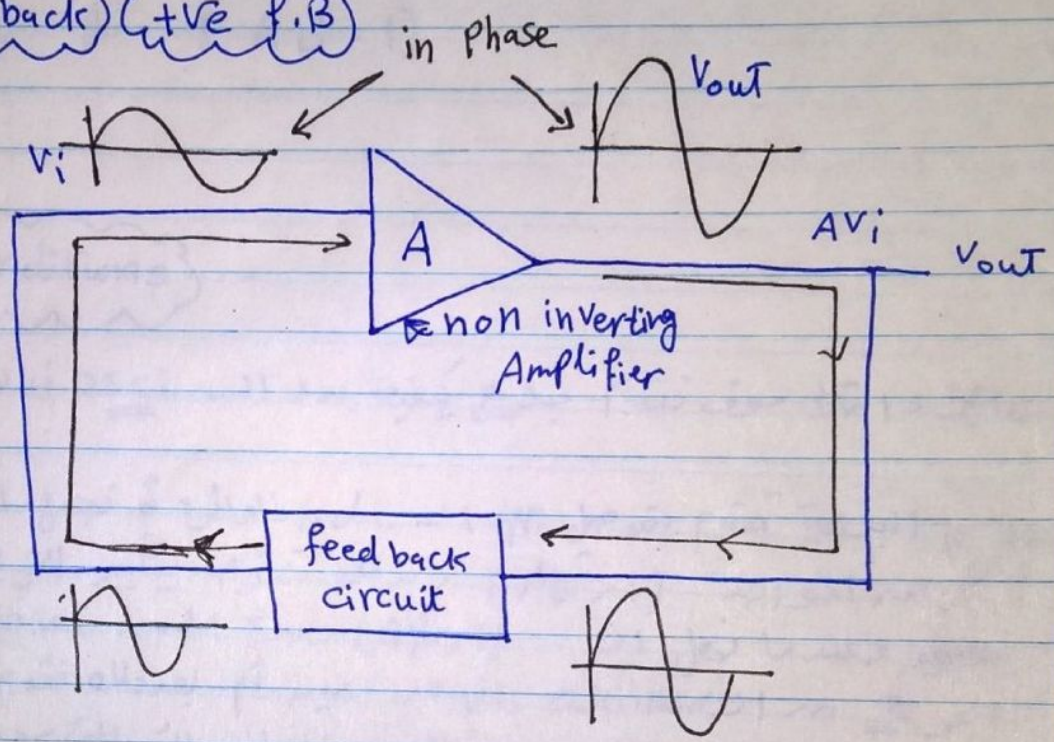
Basic element of osci



Oscillator Principles

oscillator operation is based on the principle of Positive feed back.

Positive feedback +ve f.B



شعاع
operation

Positive feedback is characterized by the condition where in a portion of the output voltage of an Amplifier is fed back to the input with no net phase shift result in a reinforcement of the output signal.

تغذية الراجعة +ve f.B. بأنها تقوم بارسال جزء من خرج الى الدخل مرة أخرى وبشرط انه يكون signal الى الدخل لا i/p ان يكون in phase مع الدخل
 => if the f.B signal is greater than the i/p
 Then will be an o/p without i/p.

4.4 p. 18

Condition for oscillation

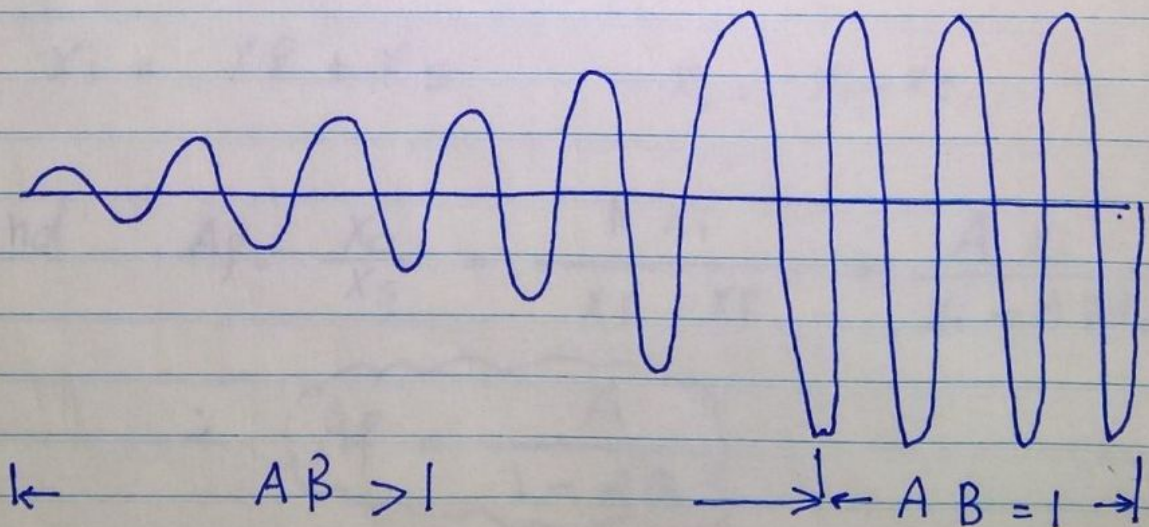
لا بد من تحقيق الشرط التالي لكي يحدث osc اب

- ① the phase shift around the feed back Loop must be 0°
- ② the closed Loop gain AB around f.B must be equal 1 ($AB=1$)

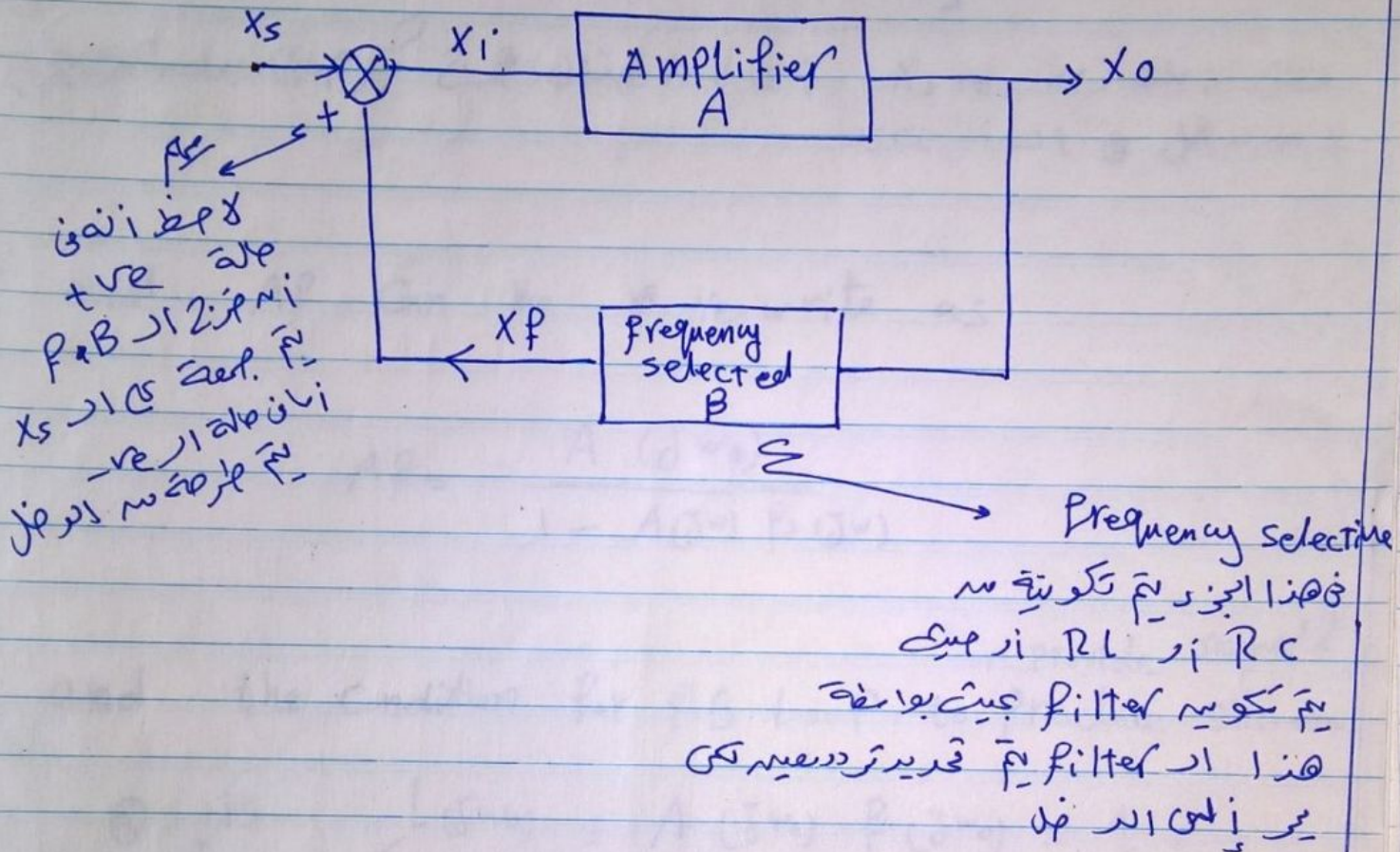
Start up conditions

في الجزء التالي سوف نقوم بشرح كيفية بدء اب osc في الدائرة ..

في البداية نقوم بتوصيل جهاز اد dc في الدائرة ثم نجعل اد $closed$ (AB) أكبر من الواحد ($AB > 1$) وبذلك نقوم بتغيير الخرج الى ac ~~منه~~ ~~منه~~ وعندما نصل اب ($AB > 1$) يبدأ اب osc ثم بعد ذلك نكبر الخرج من $oscillator$ الى ac منه ثم بعد ذلك نقوم بجعل اد AB تقريبا يساوي 1 وذلك باستخدام بعض الدوائر التي سوف نقوم بدراستها. ويمكن تصنيف ب



Principles of sinusoidal oscillators



$$x_f = \beta x_o, \quad x_o = A x_i$$

$$x_i = x_f + x_s \quad x_s = x_i - x_f$$

$$\text{and } A_f = \frac{x_o}{x_s} = \frac{A x_i}{x_i - x_f} = \frac{A x_i}{x_i - A \beta x_i}$$

$$\therefore A_f = \frac{A}{1 - A\beta}$$

if at specific freq. f_0

$$A\beta = 1$$

$$\therefore A_f = \infty = \frac{X_o}{X_s}$$

just now if $X_s = 0$ then X_o will be ∞ or ∞ \rightarrow oscillation

and A_f can be re-write as

$$A_f = \frac{A(j\omega_0)}{1 - A(j\omega)\beta(j\omega)}$$

and the condition for f.B Loop to produce ^{or provide} sin. osc ^{sinusoidal}

① is $L(j\omega_0) = A(j\omega_0)\beta(j\omega_0) = 1$
 closed loop gain

and ② net phase of the signal is zero

and two condition called

[Barkhausen criterion]

Non linear Amplitude control

كما ذكرنا سابقا ان شرط الاستقرار لكي يبدأ التذبذب osc هو ان يكون $AB > 1$ وهذا غير ممكن على فترة طويلة من الزمن
 ولكن نتغلب على هذه المشكلة بتتبع التالي ان نستخدم دوائر limiter
 لكي نتحكم في شدة $gain$ ان نتحكم في شدة ارمقار الخرج
 الذي يخرج من دائرة osc ولا بد ان يتم معرفة التالي

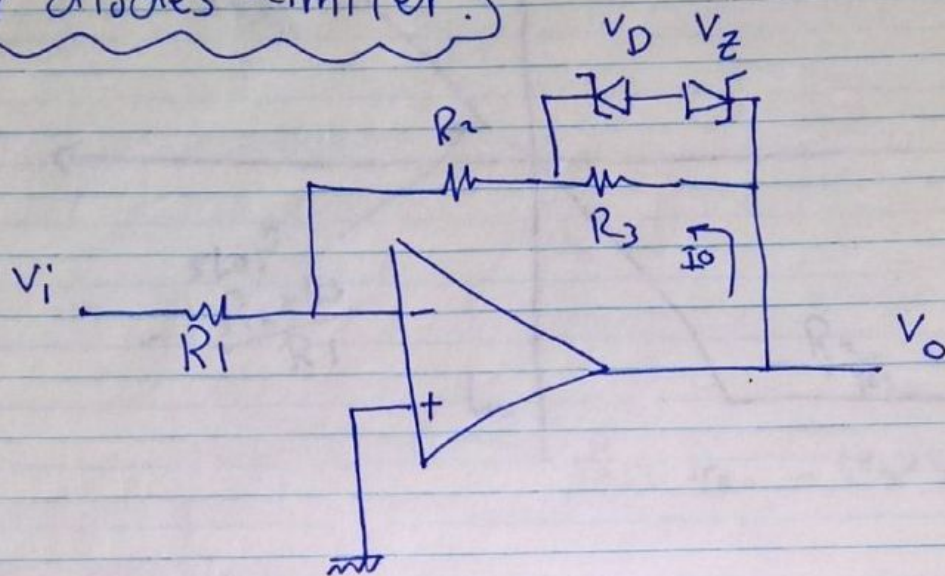
- a) $AB = 1$ Can't be maintained for any length of time
- b) if $AB > 1$ osc grow in amplitude
- c) if $AB < 1$ osc stops

ملاحظة
 لكي يبدأ التذبذب

⇒ first AB should be greater than unity to osc to be start and then when the amplitude reaches the desired level the gain control circuit causes the loop gain to be reduced to unity

وهذه الدوائر التي تتحكم في $gain$ هي

a) Zener diodes limiter.



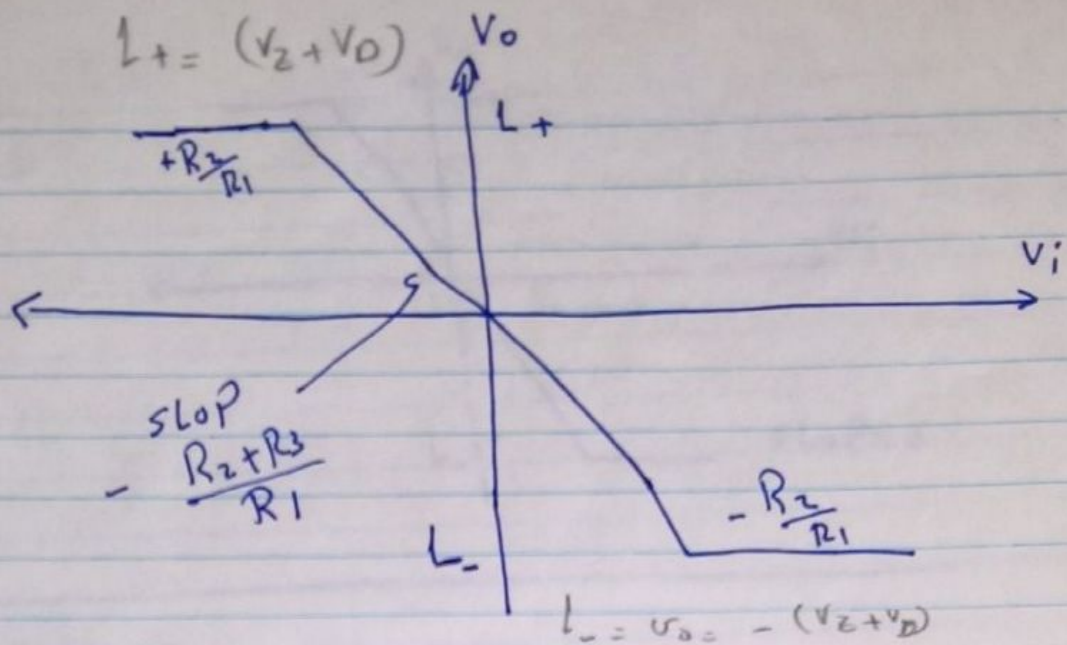
when V_i is small then V_o is small. and then Zener diode is not conduct acts as o.c

$$\therefore V_o = - \frac{R_2 + R_3}{R_1} V_i \quad [\text{linear part}]$$

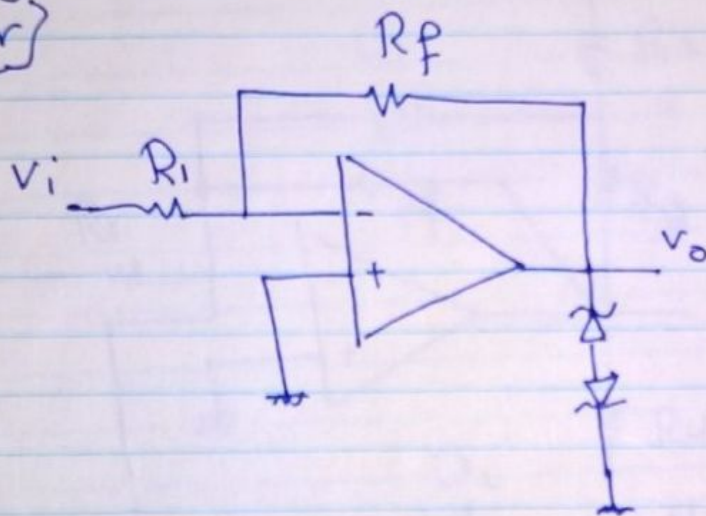
\Rightarrow when V_i is increased we see from the above equation that V_o will be decreased and when $V_o < -(V_Z + V_D) \therefore$ Zener diode will be conduct and act as short circuit on R_3

$$\text{and then } V_o = - \frac{R_2}{R_1} V_i \Rightarrow$$

بعد ذلك في هذه الحالة V_o will be decreased and when $V_o < -(V_Z + V_D) \therefore$ Zener diode will be conduct and act as short circuit on R_3



Hard limiter

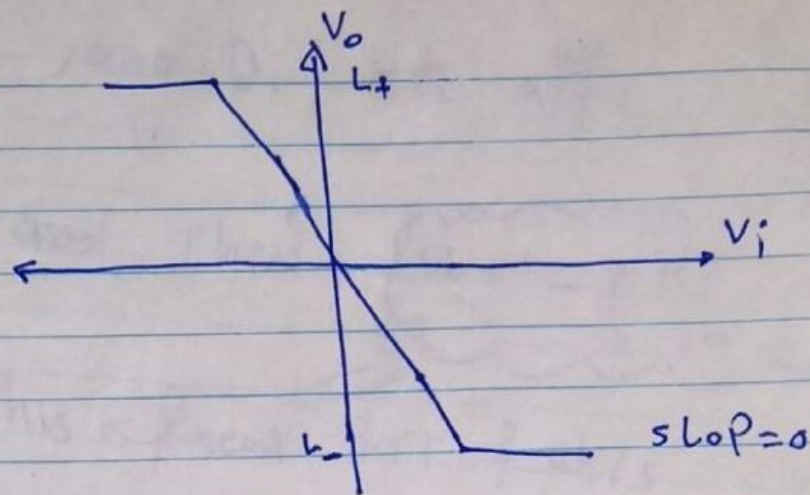


when Zener is not conduct

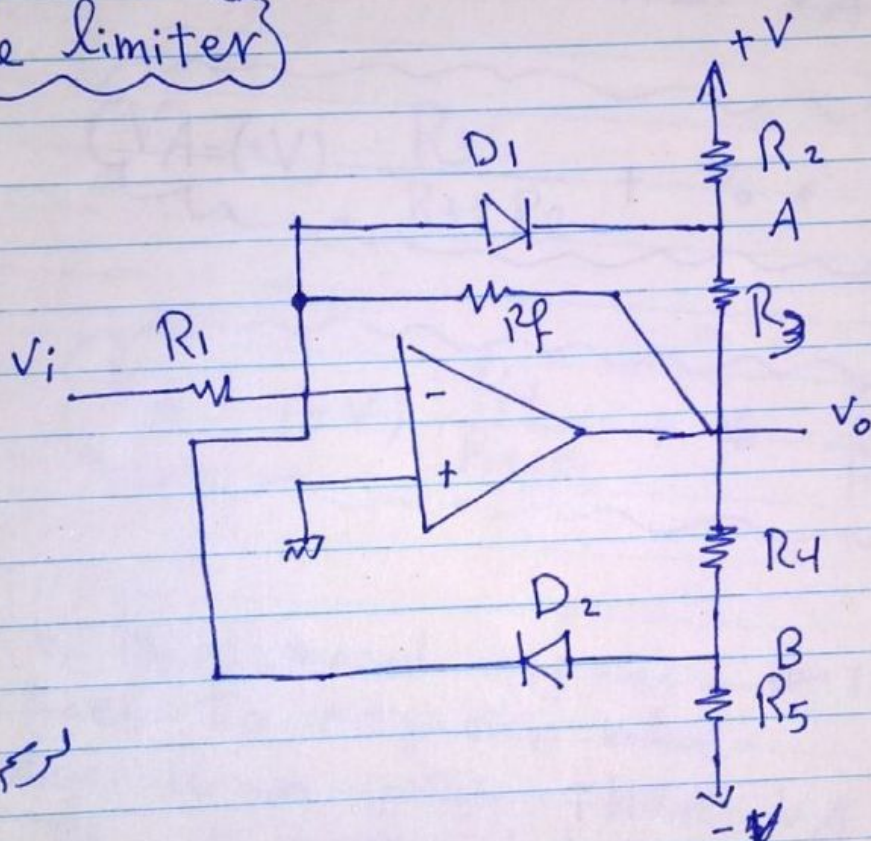
$$\therefore V_o = -\frac{R_f}{R_1} V_i \quad \text{Linear part}$$

when Zener is conduct

$$\therefore V_o = - (V_Z + V_D) = L_-$$



③ diode limiter



نکته

⇒ when V_i (small $= 0$) Then V_o is very small.

and Then $V_A = +V \times \frac{R_3}{R_3 + R_2}$ +ve

and Then $V_B = [-V \times \frac{R_4}{R_4 + R_5}]$ -ve

Then D_1 and D_2 are off.

and Then

$$V_o = - \left(\frac{R_f}{R_1} \right) V_i \quad (1)$$

This is linear Part of ch/s

Then using super position To find V_A

$$V_A = (+V) \frac{R_3}{R_3 + R_2} + V_o \times \frac{R_2}{R_2 + R_3} \quad (2)$$

$$V_B = (-V) \frac{R_4}{R_4 + R_5} + V_o \frac{R_5}{R_4 + R_5} \quad (3)$$

⇒ when V_i is increased in (+ve), then from (1) V_o goes To negative value.

⇒ So when $V_o \Rightarrow$ (-ve) Then V_A is decreased and V_B is increased by (negative)

⇒ when V_A is reached To $\left(-\frac{V_D}{0.7} \right)$ Then D_1 is Conduct; and V_B is increased by negative Then D_2 is off.

$$V_A = -V_D$$

ولا يباد فيه V التي يكونه عندها ($V_A = -V_D$) بالقوسين في (ب)

$$-V_D = (+V) \frac{R_3}{R_2 + R_3} + V_0 * \frac{R_2}{R_2 + R_3}$$

$$\therefore V_o = L_- = (-V) \left(\frac{R_3}{R_2} \right) - V_D \left(1 + \frac{R_3}{R_2} \right)$$

و عند ما ~~تقل~~ V_i وتكون من أجل الارتفاع فبما V_D تزيد وكذلك V_B تزيد وتكون بإشارة موجبة حتى تصل إلى قيمة $(V_D +)$ ، وعند هذه النقطة يكون D_2 في حالة الـ forward و D_1 في حالة الـ Reverse ويكون

$$L_+ = V \frac{R_4}{R_5} + V_D \left[1 + \frac{R_4}{R_5} \right]$$

for $V_1 > v_1^+$

أرسلنا كزيداً

یکون $D_1 \rightarrow f$ و $D_2 \rightarrow R$ و $D_3 \rightarrow R$

In incremental gain is $-\frac{R_f // R_3}{R_1}$

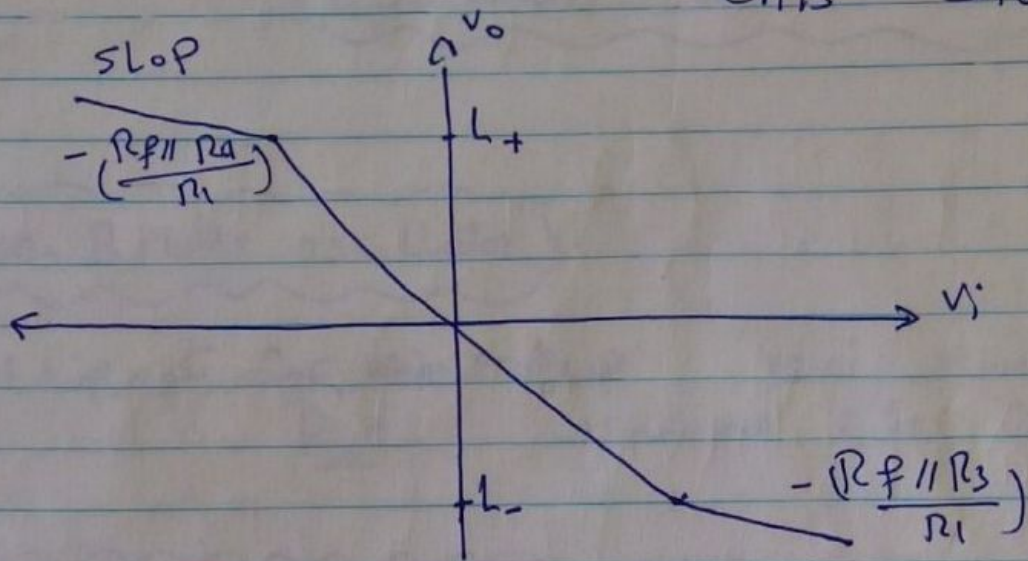


$$\text{or } V_o = - \frac{R_f \parallel R_3}{R_1} V_i$$

and when D_2 is forward and D_1 is Reverse

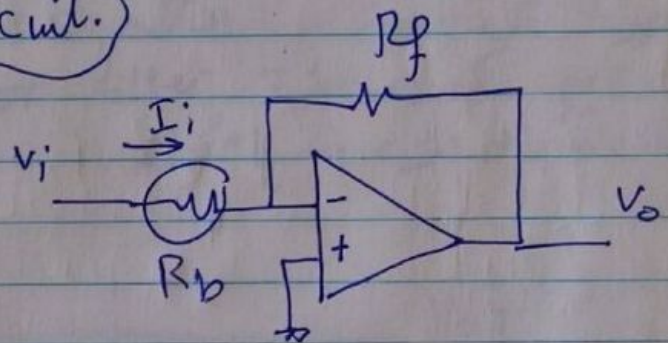
$$\therefore V_0 = - \frac{R_f \parallel R_4}{R_1}$$

ch15 مرس هذواد



④ Barreter control circuit.

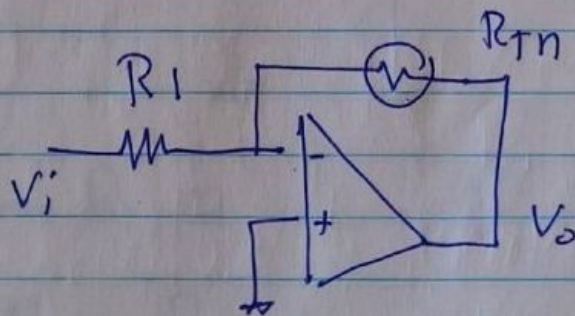
$$\therefore V_o = -\frac{R_f}{R_b} V_i$$



as $V_i \uparrow$ $I_i \uparrow$, $T \uparrow$ $R_b \uparrow$ $V_o \downarrow$

⑤ thermistor

$$V_o = -\frac{R_{Th}}{R_1} V_i$$



as $V_i \uparrow$ $I_1 \uparrow$ $I_2 \uparrow$, $R_{Th} \downarrow$ $V_o \downarrow$

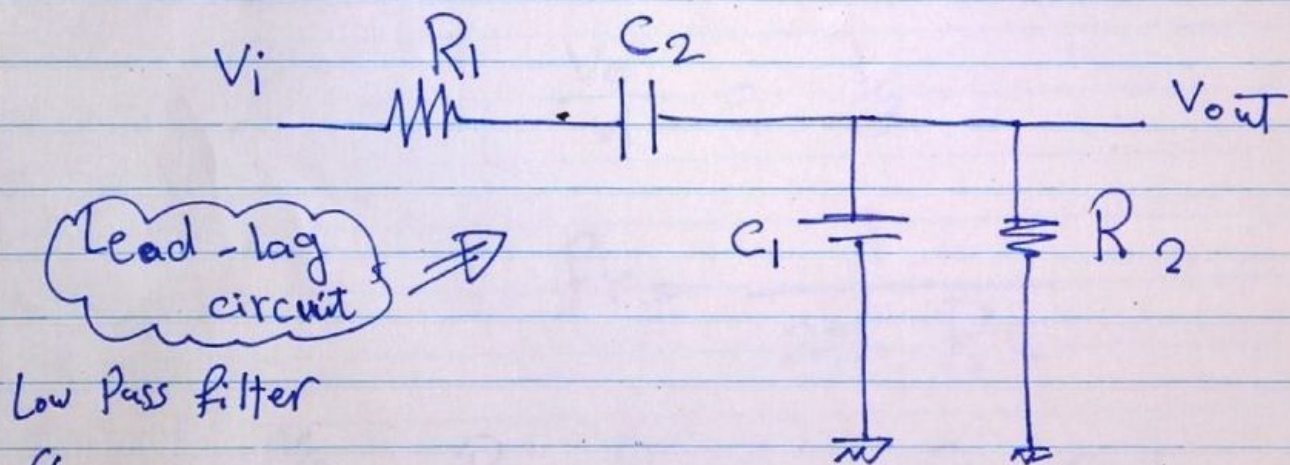
Oscillators with R_c feedback circuit

(a) the Wien- Bridge oscillator

اول نوع مدار Oscillator هو Wein Bridge. حيث يكون جزء ا د f.B
 انا CP بعد دائرة RC مدار

⇒ Fundamental Part of wien Bridge.

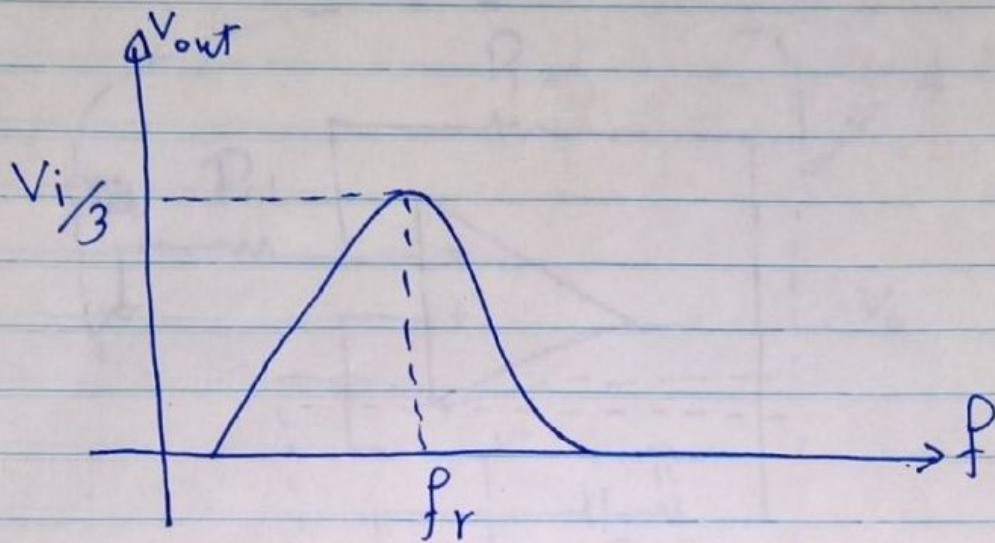
كما ذكرنا سابقا قبل ان جزء ا د f.B هو Frequency selector حيث تقوم هذه الدائرة
 باختيار تردد معين من ا د signal وتقوم بإزالة باقي الترددات غير المرغوب فيها
 ا د يتم تكوين دائرة Filter حيث تقوم باختيار هذا التردد. وتكون
 هذه الدائرة من التالي



Lead-lag circuit
 Low Pass filter

LPF و Lag circuit ← R₁, C₁ حيث يكون كل من
 و يكون كل من R₂, C₂ ← Lead circuit و HPF

ويكون ان $ch15$ هذه الدائرة على الشكل التالي.



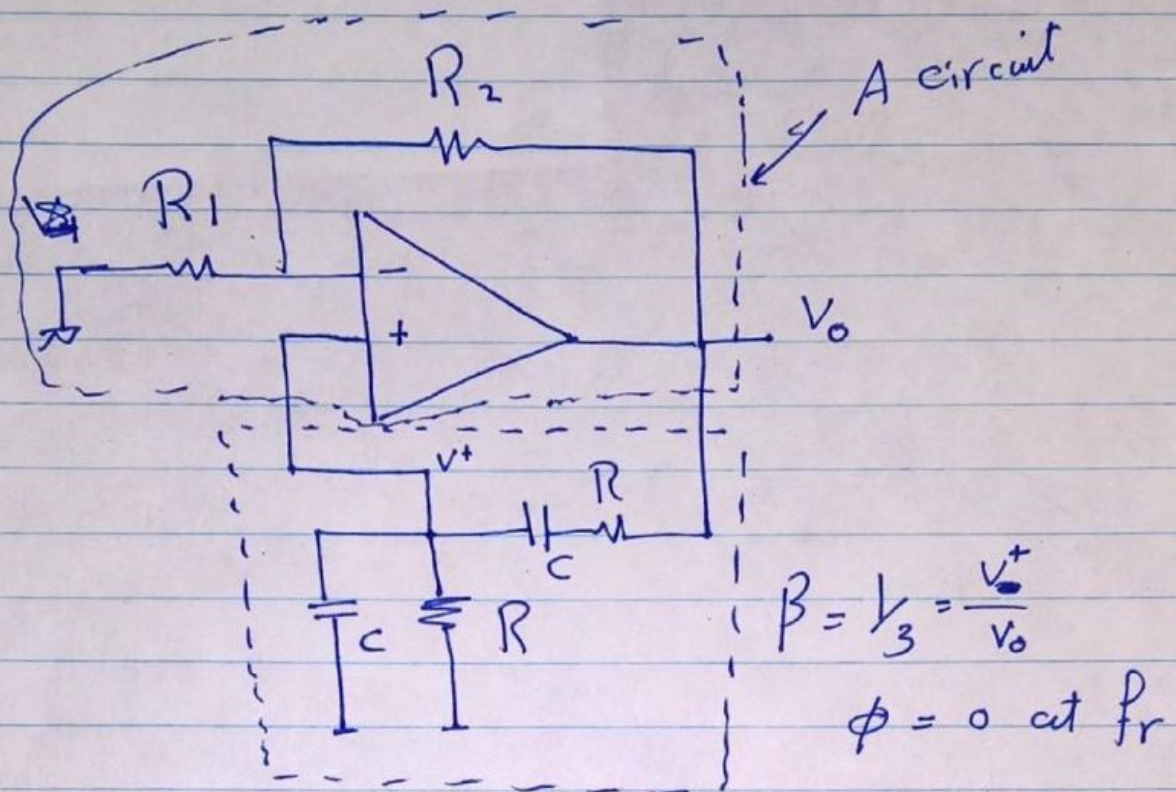
نلاحظ في الشكل انه عند تردد الرنين يكون خرج الدائرة عبارة عن $V_{out} = \frac{1}{3} V_i$ وهذه الدائرة انه عند تردد الرنين انه $0/P$ له نفس $Phase$ انما $0/P$ $0/P$ وهذا شرط مهم جداً في حالة ان osc وذلك عند استخدام هذه الدائرة لابد من استحداثها عند تردد الرنين وهو f_r حيث يكون ان $0/P$ $0/P$ في نفس $Phase$ and

$$\frac{V_o}{V_i} = \frac{1}{3}$$

$$f_r = \frac{1}{2\pi RC}$$

$$R_1 = R_2, \quad C_1 = C_2$$

Basic circuit of wein Bridge.



نکات

کی نسبت ال اسی لا بد و ایا ہو $AB = 1$ یا کہ $\beta = \frac{1}{3}$ عند تردد f_r

\therefore for osci $\therefore A = 3$

for A circuit (non inverting Amp.)

$$\therefore A = 1 + \frac{R_2}{R_1}$$

$$\therefore 3 = 1 + \frac{R_2}{R_1}$$

$$\therefore R_2 = 2 R_1$$

نکات
کی نسبت
ال اسی

the wien Bridge oscillators

$$X_c = \frac{1}{sC}$$

$$= \frac{1}{j\omega C}$$

$$= -\frac{j}{\omega C}$$

$$= -\frac{j}{2\pi f C}$$

في هذا النوع من الدائرة تكون $R_c \sim f \cdot \beta$ وهذه الدائرة ستعمل كـ Lead-lag circuit

⇒ wien Bridge oscillator is stander circuit for frequencies 5 Hz to 1 MHz.

دعنا الآن نقوم بتحليل دائرة Lead-lag circuit

(a) Lag circuit

⇒ The output lags the input by a specific phase

من أجل الدائرة يكون أن هذه الدائرة متأخرة عن الدخل

symbol.

V_{out} lags V_{in} by θ

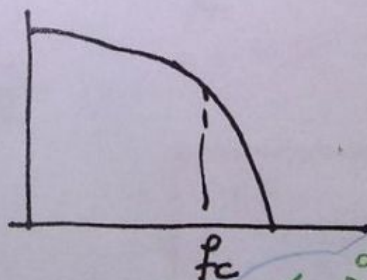
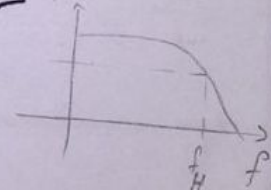
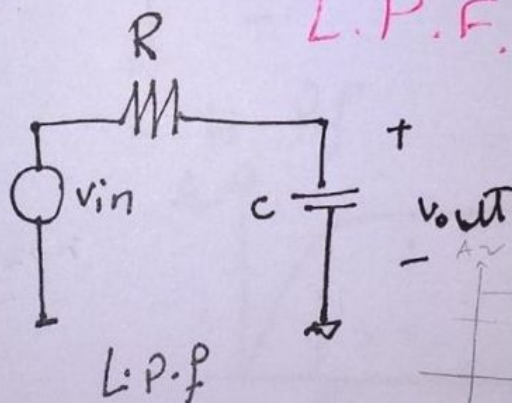
from Y.D.R. in loop circuit:

$$\therefore V_{out} = V_{in} \frac{-jX_c}{R - jX_c}$$

$$\frac{V_{out}}{V_{in}} = \frac{-jX_c}{R - jX_c}$$

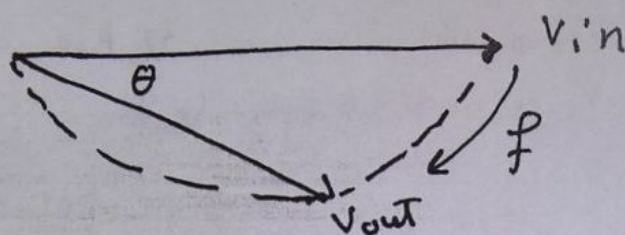
$$\left| \frac{V_{out}}{V_{in}} \right| = \frac{X_c}{\sqrt{R^2 + X_c^2}}$$

and $\theta = -\tan^{-1} \frac{R}{X_c}$



تأخر بزيادة $0^\circ \leq \theta \leq -90^\circ$
 $0 \rightarrow -90^\circ$
 R, X_c

ندرج $i \sim \theta$ الخاصة بهذه الدائرة. بلا إشارة سالبة عن ذلك
lag or $i \sim P$

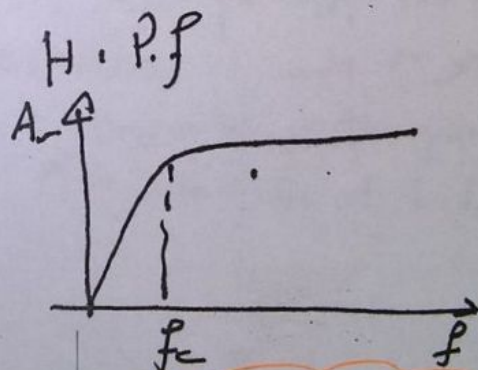
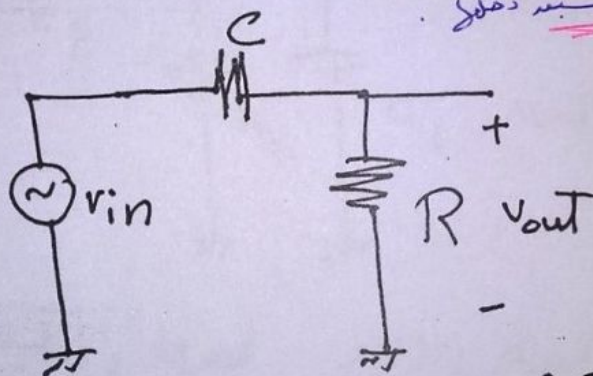


Lead circuit

V_{out} lead V_{in} by θ

The output leads the input by a specific phase

يكون خروج الدائرة يسبق دخلها

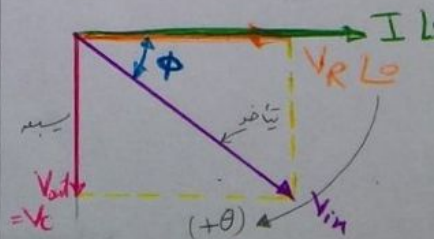


$$V_{out} = V_{in} \frac{R}{R - jX_c}$$

$$\frac{V_{out}}{V_{in}} = \frac{R}{\sqrt{R^2 + X_c^2}} \left| \tan^{-1} \frac{X_c}{R} \right|$$

$$\therefore \theta = + \tan^{-1} \frac{X_c}{R}$$

"phasor Daigram"

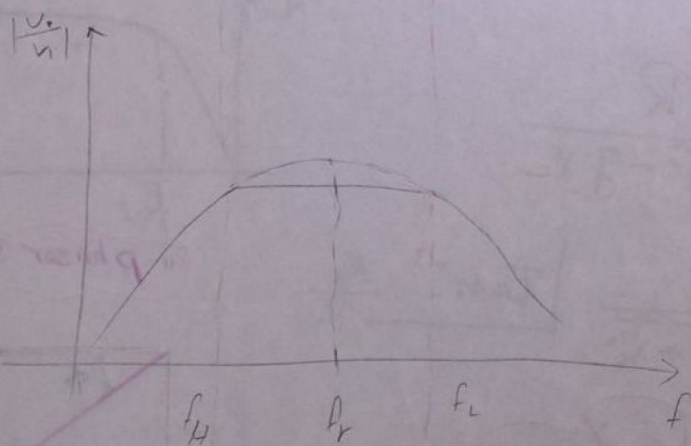
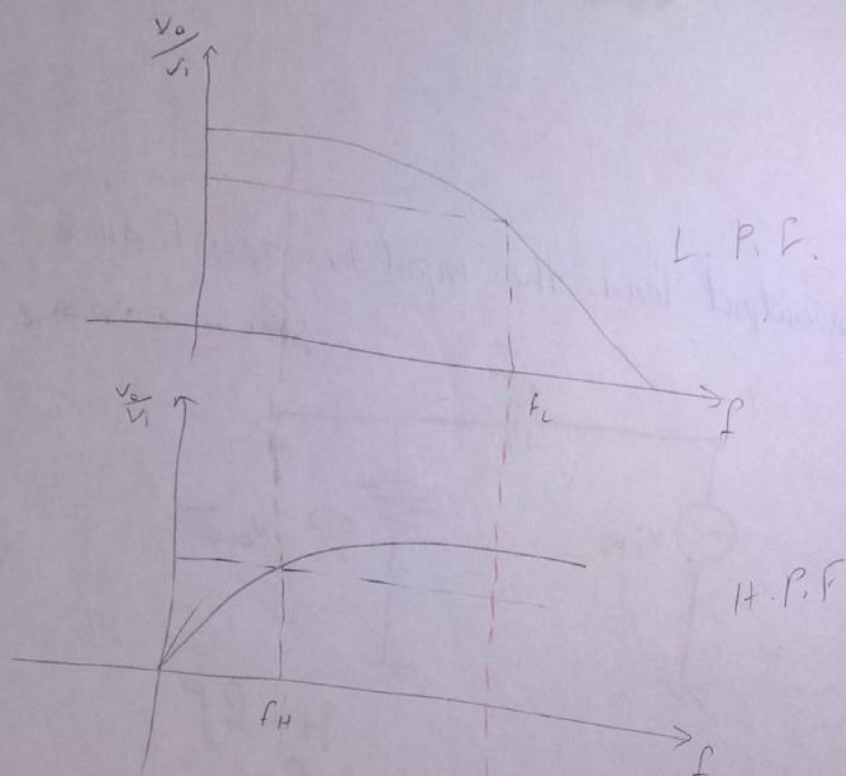


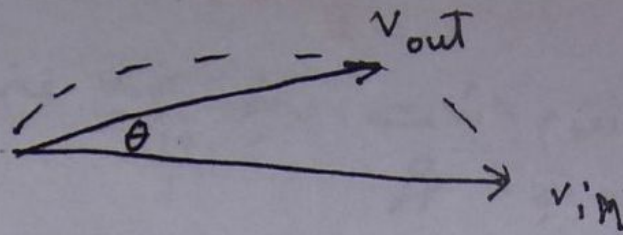
ندرج $i \sim \theta$ الخرج يكون سالبة ال $i \sim P$

Lead-lag circuit:

Lead circuit consists of (C_2, R_2)
lag circuit consists of (R_1, C_1)

In low frequency $\rightarrow X_{C1}, X_{C2} \Rightarrow \infty \rightarrow \text{o.c.} \Rightarrow V_{out} = 0$
In high frequency $\rightarrow X_{C1}, X_{C2} \Rightarrow 0 \rightarrow \text{s.c.} \Rightarrow V_{out} = 0$





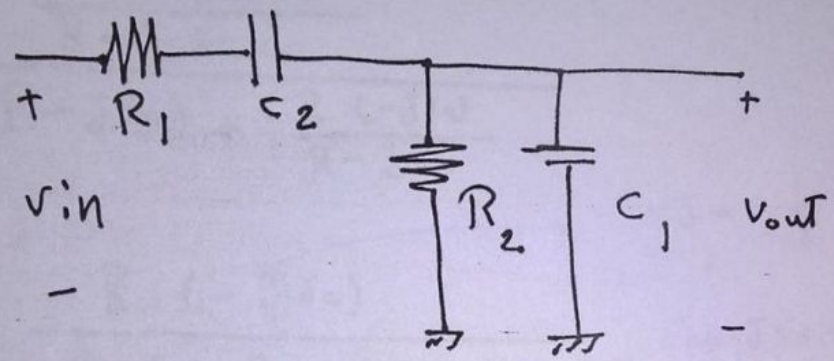
Lead-Lag circuit

The output stays in phase with input.

Condition:- ① $R_1 = R_2 = R$ ② $C_1 = C_2 = C$

lag کی گون داویٹ (lead) = سب ڈاویٹ (lag) (inphase) ← signals (inphase) ←

symbol:-



یہی انڈر سٹیم تجمہ دارتار lead, دائرہ ار Lag و سب جیہ
Response یکنو ار

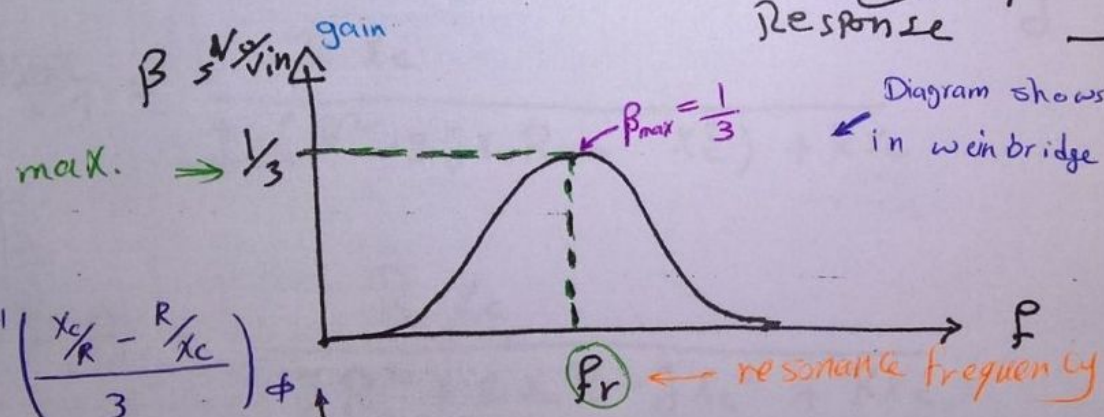
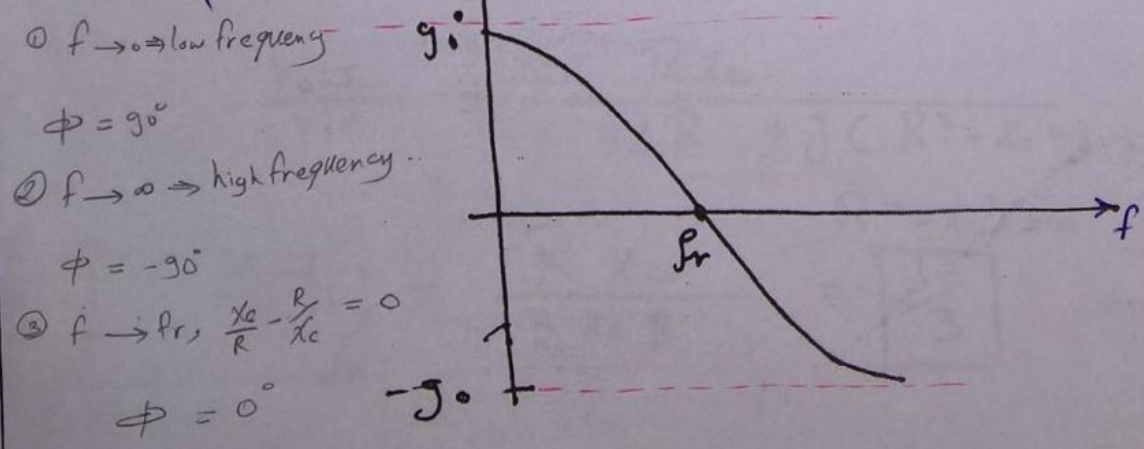


Diagram shows the gain in wein bridge at $f = f_r$

$$\phi = \tan^{-1} \left(\frac{X_C/R - R/X_C}{3} \right)$$



- ① $f \rightarrow 0 \Rightarrow$ low frequency $\phi = 90^\circ$
- ② $f \rightarrow \infty \Rightarrow$ high frequency $\phi = -90^\circ$
- ③ $f \rightarrow f_r, \frac{X_C}{R} - \frac{R}{X_C} = 0 \Rightarrow \phi = 0^\circ$

امتیاز $P_{max} = \frac{1}{3}$

* تمام امتیاز

ونی اجزاء القادیم سوئی نفقویم بابیای $\frac{V_{out}}{V_{in}}$ یم تیتة $\frac{V_{out}}{V_{in}}$ عذ تردد الریسیم = 3
سوئی نفقویم بحسب تیتة f_r .

* from V.D.R:-

where $c_1 = c_2 = c$

$$V_{out} = V_{in} \frac{Z_2}{Z_1 + Z_2}$$

تواری where $Z_2 = R \parallel (-jX_c)$

تواری $Z_1 = R - jX_c$

$$Z_2 = \frac{R \cdot -jX_c}{R - jX_c}$$

$\beta = \frac{V_{out}}{V_{in}}$ $\therefore \frac{V_{out}}{V_{in}} = \frac{R(-jX_c)}{(R - jX_c) + \frac{R(-jX_c)}{R - jX_c}}$

$$-j = \frac{1}{j}$$

تقریباً $\frac{V_{out}}{V_{in}} = \frac{R(-jX_c)}{(R - jX_c)^2 + R(-jX_c)}$
($R^2 - 2jX_cR + (-1)X_c^2$)

نفقویم ببط و تمام نی (j)

بالفرض نی $\frac{j}{j}$

$$\frac{V_{out}}{V_{in}} = \frac{R X_c}{j(R^2 - 2jX_cR - X_c^2) + R X_c}$$

-j * j = 1

$$\frac{V_{out}}{V_{in}} = \frac{R X_c}{jR^2 + 2X_cR - jX_c^2 + R X_c}$$

$$\frac{V_{out}}{V_{in}} = \frac{R X_c}{3X_cR + j(R^2 - X_c^2)}$$

عذ الریسیم $R^2 - X_c^2 = 0$ resonance
(imaginary یکنون الجزء الریسیم)
سادة (Zero)

$$\beta = \left. \frac{V_{out}}{V_{in}} \right|_{f_r} = \frac{R X_c}{3 X_c R} = \boxed{\frac{1}{3}}$$

β \downarrow $f \cdot \beta$

$$p = \frac{V_{out}}{V_{in}} = \frac{R X_c}{3 R X_c + j(R^2 - X_c^2)}$$

نأخذ (R X_c) مشتركاً

أربطه آيزي

$$p \cdot \frac{V_{out}}{V_{in}} = \frac{1}{3 + j\left(\frac{R}{X_c} - \frac{X_c}{R}\right)}$$

نأخذ المقام

$$\left| \frac{V_{out}}{V_{in}} \right| = \frac{1}{\sqrt{9 + \left(\frac{R}{X_c} - \frac{X_c}{R}\right)^2}}$$

at Resonance

$$R = X_c$$

resonance at $\text{img} = 0$

$$\frac{R}{X_c} - \frac{X_c}{R} = 0$$

$$\frac{R}{X_c} = \frac{X_c}{R} \Rightarrow R^2 = X_c^2$$

at

$$\therefore R = X_c$$

$$\therefore \left| \frac{V_{out}}{V_{in}} \right| = \frac{1}{\sqrt{9}} = \boxed{\frac{1}{3}}$$

$$\theta = \frac{\angle O}{\tan^{-1}\left(\frac{\text{img}}{\text{Real}}\right)}$$

$$\theta = \frac{0^\circ}{\tan^{-1}\left(\frac{\frac{R}{X_c} - \frac{X_c}{R}}{3}\right)}$$

and

$$\theta = \tan^{-1} \left[\frac{X_c}{3R} - \frac{R}{3X_c} \right]$$

and, at f_r

$$R^2 - X_c^2 = 0$$

$$R = X_c \quad \text{where} \quad X_c = \frac{1}{2\pi f_r C}$$

$$R = \frac{1}{2\pi f_r C}$$

$$f_r = \frac{1}{2\pi R C}$$

resonance frequency